



ชื่อนี้หนังสือ เรขาคณิตวิเคราะห์และแคลคูลัส I
 บาร์โค้ด 9789748515083
 ISBN 974-8515-08-7

เรขาคณิตวิเคราะห์ และ **แคลคูลัส I**

ANALYTIC GEOMETRY AND **CALCULUS I**

$$\frac{dy}{dx} = \lim_{\Delta \rightarrow 0} \frac{f(x+\Delta x) - f(x)}{\Delta x}$$

เลิศ สิทธิโกศล

กศ.บ. (คณิตศาสตร์) ค.บ. (การศึกษาคณิตศาสตร์) จุฬาฯ

Cert. in Computer Programming



เรขาคณิตวิเคราะห์

และ

แคลคูลัส I

ANALYTIC GEOMETRY AND CALCULUS I

โดย.. เลิศ สิทธิโกศล



บริษัท สกายบุ๊กส์ จำกัด
สำนักงานใหญ่
SKYBOOK COMPANY LIMITED
515/276-8 อ.รังสิต-ปทุมธานี อ.ปทุมธานี อ.รังสิต อ.ปทุมธานี 12130
โทร. 0-2958-1125-7, 0-2567-5119 โทรสาร. 0-2567-5105
E-mail: skybook1992@hotmail.com

“เรขาคณิตวิเคราะห์และแคลคูลัส I”

พิมพ์ครั้งที่ 1 มีนาคม 2541

พิมพ์ครั้งที่ 2 กรกฎาคม 2545

พิมพ์ครั้งที่ 3 กรกฎาคม 2549

สงวนลิขสิทธิ์ตามกฎหมาย ห้ามคัดลอกถ่ายเอกสารหรือพิมพ์ หรือวิธีหนึ่งวิธีใด
ของหนังสือเล่มนี้ก่อนได้รับอนุญาตจากบริษัท สกายบุ๊กส์ จำกัด

ราคา 150 บาท

ข้อมูลทางบรรณานุกรมของสำนักหอสมุดแห่งชาติ

เลิศ สิทธิโชค

เรขาคณิตวิเคราะห์และแคลคูลัส I -- พิมพ์ครั้งที่ 3 -- ปทุมธานี : สกายบุ๊กส์, 2549.

314 หน้า

1. เรขาคณิตวิเคราะห์ 2. แคลคูลัส

I. ชื่อเรื่อง

516 . 3

ISBN: 974-8515-08-7

S7903-30-07-06

จัดพิมพ์และจำหน่ายโดย



บริษัท **สกายบุ๊กส์** จำกัด

SKYBOOK COMPANY LIMITED

515/276-8 ซ.รัชธิศ-ปทุมธานี อ.ปทุมธานี จ.ปทุมธานี 12130

โทร. 0-2958-1125-7, 0-2567-5119 โทรสาร. 0-2567-5105

e-mail: sales@skybook.co.th

www.skybook.co.th

หากท่านผู้อ่านซื้อหนังสือที่จัดพิมพ์โดยบริษัท สกายบุ๊กส์ จำกัด และพบว่าหนังสือสลับหน้า พิมพ์ไม่ชัดเจน
หน้าขาดหายไม่ครบ หรือความบกพร่องอื่นใดอันเนื่องมาจากการบวนการพิมพ์และการเข้าเล่ม
กรุณาส่งหนังสือมาที่บริษัทฯ เพื่อรับหนังสือเล่มใหม่

พิมพ์ที่ บริษัท พี เอ็น เค แอนด์ สกายพริ้นติ้งส์ จำกัด

โทรศัพท์ : 0-2812-1484, 0-2812-2265



บรรพาคณิตวิเคราะห์และแคลคูลัส I

หนังสือ เรขาคณิตวิเคราะห์และแคลคูลัส I เหมาะสำหรับนิสิตนักศึกษาระดับปริญญาตรี และผู้สนใจทั่วไป โดยมีเนื้อหาที่ประกอบด้วยเรขาคณิตวิเคราะห์ที่วาดด้วยเส้นตรงและวงกลม ลิมิตและความต่อเนื่อง การหาอนุพันธ์ของฟังก์ชันพีชคณิต การหาอนุพันธ์ของฟังก์ชันอดิศัยและอนุพันธ์อันดับสูง การประยุกต์ของอนุพันธ์และการอินทิเกรตหรือการหาปริพันธ์ สำหรับรายละเอียดหัวข้อย่อยของแต่ละบทให้ดูได้ในสารบัญ

ผู้เรียบเรียงได้ใช้หนังสือศัพท์คณิตศาสตร์ ฉบับราชบัณฑิตยสถาน พ.ศ. 2538 ในการอ้างอิงถึงการบัญญัติศัพท์ที่เป็นภาษาไทย แต่ก็ยังมีคำศัพท์บางคำที่ใช้จนคุ้นเคยแล้ว ผู้เรียบเรียงจะใช้คำทั้งสองโดยการเชื่อมคำเหล่านั้นด้วยคำว่า หรือ ก่อน แล้วจึงค่อยตัดออกให้เหลือเฉพาะคำศัพท์ฉบับราชบัณฑิตยสถาน เหตุที่เป็นเช่นนี้เพราะการค่อย ๆ เปลี่ยนทีละเล็กทีละน้อยจะทำให้คนทั้งสองกลุ่มค่อย ๆ ปรับเข้าหากันได้ อาทิคำว่า *integration* ซึ่งคำนี้เราใช้ (คุ้นเคย) ว่า *การอินทิเกรต* แต่ในศัพท์ฉบับราชบัณฑิตยสถานใช้ *การหาปริพันธ์* ดังนั้นผู้เรียบเรียงจะใช้คำว่า *การอินทิเกรต* หรือ *การหาปริพันธ์* (*integration*) แล้วจึงค่อย ๆ ตัดคำว่า *การอินทิเกรต* ออกจนเหลือเพียงคำว่า *การหาปริพันธ์* สำหรับคำอื่น ๆ จะยกตัวอย่างพอเป็นที่สังเขปเช่น *อินทิเกรต* หรือ *หาปริพันธ์* (*integrate*) *อินทิกรัล* หรือ *ปริพันธ์* (*integral*) *ตัวถูกอินทิเกรต* หรือ *ปริพันธ์* (*integrand*) เป็นต้น ถ้าศึกษาให้ลึก ๆ จะพบว่ามีคำอีกหลายคำที่ไม่ได้บัญญัติไว้ การเขียนทับศัพท์ในคำบางคำก็มีประโยชน์มากเพราะคำเหล่านั้นเป็นคำสากลที่ทุกชาติทุกภาษาเข้าใจตรงกันโดยไม่ต้องแปลอีกแล้ว

ผู้เรียบเรียงเป็นผู้หนึ่งที่เรียบเรียงหนังสือคณิตศาสตร์เป็นจำนวนมากและพิมพ์เผยแพร่ทั่วประเทศแล้ว โดยจะเน้นศึกษาค้นคว้าจากหนังสือที่เป็นแหล่งข้อมูลเริ่มต้นหรือต้นฉบับ กล่าวคือจะศึกษาหนังสือคณิตศาสตร์ที่เป็นภาษาอังกฤษล้วน ๆ แล้วใช้หนังสือที่คนไทยเรียบเรียงขึ้นมาประกอบเพราะการค้นคว้าจากแหล่งข้อมูลเริ่มต้น จะได้ข้อมูลหรือบทนิยามที่เขียนเป็นสากลมากกว่าข้อมูลที่บรรยายด้วยถ้อยภาษา จนบางครั้งผู้เรียบเรียงรู้ได้ทันทีว่าหนังสือที่พิมพ์เผยแพร่แล้วใช้หนังสือเล่มใดประกอบ พร้อมทั้งสามารถบอกหน้าที่ใช้อ้างอิงได้ด้วย การอ่านมาก ศึกษามาก ทำให้แตกฉาน จนกล่าวได้ว่าคณิตศาสตร์ไม่ใช่วิชาที่ยากเลย

ผู้เรียบเรียงรู้สึกดีใจและรู้สึกภูมิใจที่อย่างน้อยได้มีส่วนช่วยชาติ ช่วยแผ่นดินเกิดเพิ่มหนังสือ
คณิตศาสตร์ที่เป็นภาษาไทยอีก 1 เล่ม แม้ว่าหลาย ๆ ครั้งจะรู้สึกเหนื่อย รู้สึกล่า กว่าที่จะเขียนเสร็จแต่ละ
หน้า กว่าที่จะพิมพ์เสร็จแต่ละหน้า กว่าหนังสือจะแล้วเสร็จแต่ละเล่ม ต้องใช้สมาธิ ความเพียร ความ
พยายาม ความอดสาหะอย่างมาก ไม่ว่าจะในด้านการเรียบเรียง การค้นคว้า การพิมพ์ การพิสูจน์อักษร
และอื่น ๆ (หนังสือเล่มนี้ใช้เวลาในการพิมพ์ถึง 2 ปีเต็ม ๆ) แต่กระนั้นก็มีผลงานที่เผยแพร่ทั่วประเทศ
แล้วมากมาย อาทิ

1. คณิตศาสตร์พื้นฐาน
2. แคลคูลัสพื้นฐาน
3. สมการเชิงอนุพันธ์
4. แคลคูลัสและเรขาคณิตวิเคราะห์ 1
5. แคลคูลัสและเรขาคณิตวิเคราะห์ 2
6. ทอพอโลยี
7. การวิเคราะห์เชิงคณิตศาสตร์ (กำลังเขียน)

ผู้เรียบเรียงขอขอบพระคุณผู้เขียนหนังสือทุกเล่มที่ได้ถูกนำมาใช้อ้างอิง ค้นคว้าประกอบการ
เขียนหนังสือเล่มนี้ ดังปรากฏไว้ในบรรณานุกรมท้ายเล่ม

เลิศ สิทธิโกศล
มีนาคม 2541

สารบัญ

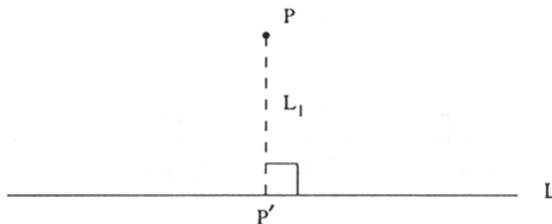
บรรพาคณิตวิเคราะห์และแคลคูลัส I

บทที่ 1	เรขาคณิตวิเคราะห์.....	1
1.1	โปรเจกชัน หรือภาพฉาย.....	1
1.2	ระยะทางระหว่างจุดสองจุด.....	2
1.3	ความชันของเส้นตรง.....	4
1.4	เส้นขนานและเส้นตั้งฉาก.....	6
1.5	สมการของเส้นตรง.....	13
1.6	ระยะทางระหว่างจุดกับเส้นตรง.....	18
1.7	วงกลม.....	24
บทที่ 2	ลิมิตและความต่อเนื่อง.....	31
2.1	ลิมิต.....	31
2.2	บทนิยามของลิมิต.....	36
2.3	ทฤษฎีบทของลิมิต.....	46
2.4	ลิมิตด้านเดียว.....	62
2.5	ลิมิตเกี่ยวกับอนันต์.....	72
2.6	ความต่อเนื่อง.....	80
บทที่ 3	การหาอนุพันธ์ของฟังก์ชันพีชคณิต.....	89
3.1	อนุพันธ์ของฟังก์ชัน.....	89
3.2	ทฤษฎีบทเกี่ยวกับอนุพันธ์ของฟังก์ชันพีชคณิต.....	99
3.3	อนุพันธ์ของฟังก์ชันคอมโพสิทและกฎลูกโซ่.....	113
3.4	อนุพันธ์ของฟังก์ชันเชิงกำลัง.....	122
3.5	อนุพันธ์ของฟังก์ชันอินเวอร์สหรือฟังก์ชันผกผัน.....	128
บทที่ 4	การหาอนุพันธ์ของฟังก์ชันอดิสัยและอนุพันธ์อันดับสูง.....	132
4.1	อนุพันธ์ของฟังก์ชันตรีโกณมิติ.....	132
4.2	อนุพันธ์ของฟังก์ชันตรีโกณมิติผกผัน.....	142

ในบทนี้จะกล่าวถึงเรขาคณิตวิเคราะห์ที่วาดด้วยเส้นตรงและวงกลมเท่านั้น โดยจะไม่กล่าวถึงพาราโบลา วงรี ไฮเพอร์โบลา และอื่นๆ ซึ่งเนื้อหาเหล่านี้ อยู่ในขอบเขตของ “เรขาคณิตวิเคราะห์และแคลคูลัส II” โดยผู้เรียบเรียงได้มอบให้สำนักพิมพ์เดียวกันนี้พิมพ์เผยแพร่ทั่วประเทศแล้ว เนื้อหาของบทนี้เป็นเรื่องเกี่ยวกับการเชื่อมโยงความรู้ระหว่างพีชคณิตกับเรขาคณิตเข้าด้วยกัน

1.1 โพรเจกชันหรือภาพฉาย (Projection)

ให้ P เป็นจุด และ L เป็นเส้นตรง P' เป็นโพรเจกชัน (projection) ของจุด P บนเส้นตรง L ก็ต่อเมื่อ P' เป็นจุดตัดของเส้นตรง L_1 ที่ลากจากจุด P ไปตั้งฉากกับเส้นตรง L ดังรูป 1.1.1



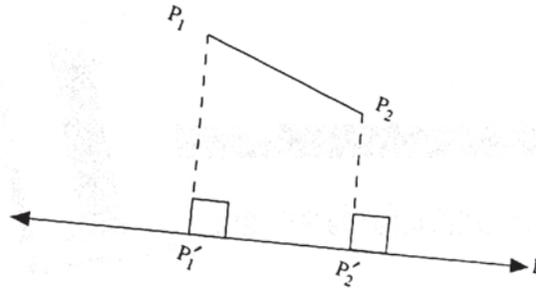
รูป 1.1.1

ดังนั้น โพรเจกชันของจุด $(5, 1)$ บนแกน x คือจุด $(5, 0)$

โพรเจกชันของจุด $(10, 2)$ บนแกน x คือจุด $(10, 0)$

โพรเจกชันของจุด $(5, 3)$ บนแกน y คือจุด $(0, 3)$

ให้ $\overline{P_1P_2}$ เป็นส่วนของเส้นตรง และ L เป็นเส้นตรง โพรเจกชันของส่วนของเส้นตรง P_1P_2 บนเส้นตรง L คือส่วนของเส้นตรง $P'_1P'_2$ โดยที่ P'_1 เป็นโพรเจกชันของจุด P_1 บนเส้นตรง L และ P'_2 เป็นโพรเจกชันของจุด P_2 บนเส้นตรง L ดังรูป 1.1.2

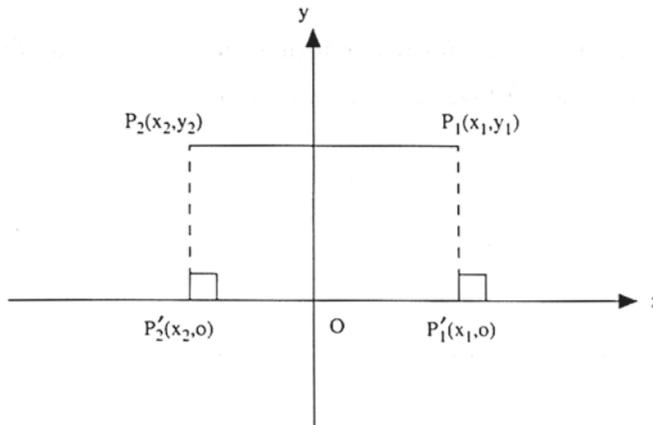


รูป 1.1.2

ดังนั้น โพรเจกชันของส่วนของเส้นตรงที่เชื่อมระหว่างจุด $(0, 5)$ กับจุด $(4, 5)$ บนแกน x คือส่วนของเส้นตรงที่เชื่อมระหว่างจุด $(0, 0)$ กับ $(4, 0)$

1.2 ระยะทางระหว่างจุดสองจุด (Distance Between Two Points)

ในระบบพิกัดฉาก (rectangular coordinates) โดยมีแกน x เป็นแกนนอน และแกน y เป็นแกนตั้ง จุด O เป็นจุดกำเนิด (origin) ถ้าให้จุด $P_1(x_1, y_1)$ และ $P_2(x_2, y_2)$ อยู่บนเส้นตรงซึ่งขนานกับแกน x โดยที่ $y_1 = y_2$ จะได้ $P'_1(x_1, 0)$ และ $P'_2(x_2, 0)$ เป็นโพรเจกชันของ $P_1(x_1, y_1)$ และ $P_2(x_2, y_2)$ บนแกน x ดังรูป 1.2.1



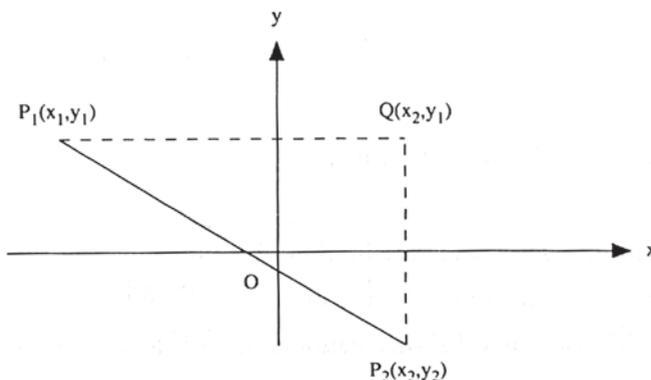
รูป 1.2.1

เนื่องจากส่วนของเส้นตรง P_1P_2 และส่วนของเส้นตรง $P'_1P'_2$ เป็นด้านตรงข้ามของรูปสี่เหลี่ยมมุมฉาก ดังนั้น ระยะทางระหว่างจุด P_1 และ P_2 เท่ากับระยะทางระหว่างจุด P'_1 และ P'_2 (ระยะทางระหว่างจุด P_1 และ P_2 เขียนแทนด้วย $|P_1P_2|$)

$$\text{นั่นคือ } |P_1P_2| = |P'_1P'_2| = |x_1 - x_2|$$

ในทำนองเดียวกัน ถ้าจุด $P_1(x_1, y_1)$ และ $P_2(x_2, y_2)$ อยู่บนเส้นตรงซึ่งขนานกับแกน y โดยที่ $x_1 = x_2$ จะได้ $|P_1P_2| = |P'_1P'_2| = |y_1 - y_2|$

ในกรณีที่จุด $P_1(x_1, y_1)$ และ $P_2(x_2, y_2)$ อยู่บนเส้นตรงซึ่งไม่ขนานกับแกน x และไม่ขนานกับแกน y เราสามารถหาระยะทางระหว่างจุด P_1 และ P_2 ได้ดังนี้



รูป 1.2.2

ลากส่วนของเส้นตรง $\overline{P_1Q}$ และ $\overline{QP_2}$ ให้ขนานกับแกน x และแกน y ตามลำดับ จุด Q จะมีพิกัดเป็น (x_2, y_1) และมุม $\widehat{P_1QP_2}$ เป็นมุมฉาก จากทฤษฎีบทพีทาโกรัส จะได้ว่า

$$\begin{aligned} |P_1P_2| &= \sqrt{|P_1Q|^2 + |P_2Q|^2} \\ &= \sqrt{|x_1 - x_2|^2 + |y_1 - y_2|^2} \\ &= \sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2} \quad \text{เนื่องจาก } |a|^2 = a^2 \end{aligned}$$

ทฤษฎีบท 1.2.1 ถ้า $P_1(x_1, y_1)$ และ $P_2(x_2, y_2)$ เป็นจุดในระนาบ ระยะทางระหว่างจุด P_1 และ P_2 เท่ากับ $\sqrt{(x_1 - x_2)^2 + (y_1 - y_2)^2}$

ตัวอย่าง 1.2.1 จงหาระยะทางระหว่างจุด $P_1(7, 3)$ และ $P_2(4, -1)$

วิธีทำ

$$\begin{aligned} |P_1P_2| &= \sqrt{(7-4)^2 + (3-(-1))^2} && \text{หน่วย} \\ &= \sqrt{9+16} && \text{หน่วย} \\ &= 5 && \text{หน่วย} \end{aligned}$$

ตัวอย่าง 1.2.2 จงแสดงว่าจุด $A(3, 8)$, $B(-11, 3)$, $C(-8, -2)$ เป็นจุดยอดของรูปสามเหลี่ยมหน้าจั่ว (an isosceles triangle)

วิธีทำ

$$|AB| = \sqrt{(3+11)^2 + (8-3)^2} = \sqrt{221}$$

$$|BC| = \sqrt{(-11+8)^2 + (3+2)^2} = \sqrt{34}$$

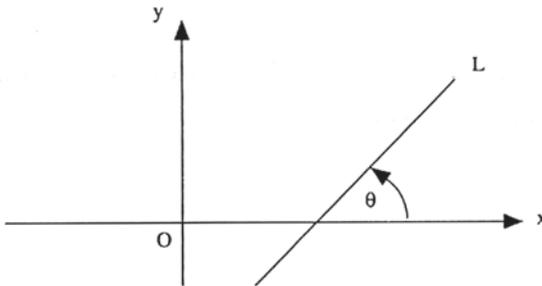
$$|AC| = \sqrt{(3+8)^2 + (8+2)^2} = \sqrt{221}$$

เพราะว่า $|AB| = |AC|$ ดังนั้นจุด A, B, C เป็นจุดยอดของสามเหลี่ยมหน้าจั่ว

1.3 ความชันของเส้นตรง (Slope of a Line)

บทนิยาม 1.3.1 มุมเอียงของเส้นตรง (Inclination of a Line)

มุมเอียง (inclination) ของเส้นตรง L ซึ่งตัดกับแกน x (ในที่นี้จะแทนด้วยสัญลักษณ์ θ อ่านว่า ทีตา (theta)) คือมุมที่วัดจากแกน x ในทิศทางทวนเข็มนาฬิกาไปยังเส้นตรง L โดยที่ $0^\circ \leq \theta < 180^\circ$ เส้นตรงที่ขนานกับแกน x ทุกเส้นมีมุมเอียงเท่ากับ 0°



รูป 1.3.1

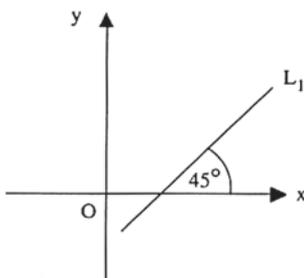
รูป 1.3.1 มีมุม θ เป็นมุมเอียงของเส้นตรง L

บทนิยาม 1.3.2 ความชันของเส้นตรง (Slope of a Line)

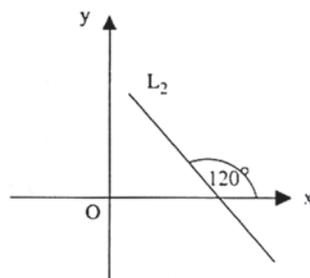
ความชันของเส้นตรง L (เขียนแทนด้วยสัญลักษณ์ m) คือค่าแทนเจนต์ของมุมเอียง (the tangent of the inclination) ของเส้นตรง L

นั่นคือ ความชันของ $L = m = \tan \theta$

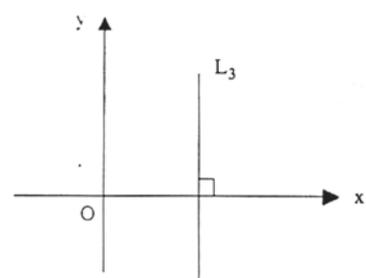
พิจารณารูปต่อไปนี้



รูป 1.3.2



รูป 1.3.3



รูป 1.3.4

จากรูป 1.3.2 ความชันของ $L_1 = \tan 45^\circ = 1$

จากรูป 1.3.3 ความชันของ $L_2 = \tan 120^\circ = -\sqrt{3}$

จากรูป 1.3.4 ความชันของ $L_3 = \tan 90^\circ$ หาค่าไม่ได้

ให้สังเกตว่า ถ้า $0^\circ < \theta < 90^\circ$ จะได้ $\tan \theta > 0$ ดังนั้นความชันของเส้นตรงมีค่าเป็นบวก ถ้า $90^\circ < \theta < 180^\circ$ จะได้ $\tan \theta < 0$ ดังนั้น ความชันของเส้นตรงมีค่าเป็นลบ และถ้า $\theta = 90^\circ$ แล้ว เราไม่สามารถหาความชันของเส้นตรงได้

ไม่จำเป็นเสมอไปว่าถ้าเราทราบมุมเอียงของเส้นตรงแล้วเราจะหาค่าความชันของเส้นตรงได้ ในกรณีที่เรารับจุดเพียงสองจุดที่เส้นตรงผ่านเราก็สามารถหาค่าความชันของเส้นตรงเส้นนั้นได้ดังทฤษฎีบทต่อไปนี้

ทฤษฎีบท 1.3.1 สูตรของความชัน (Slope Formula)

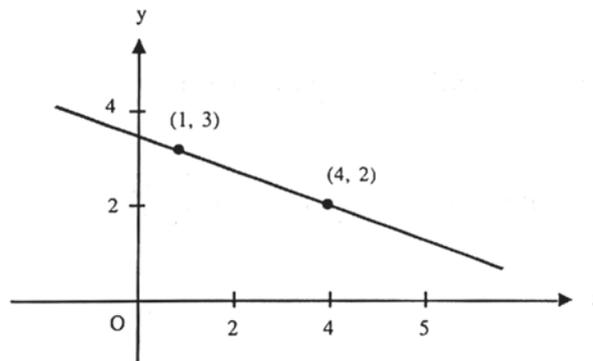
เส้นตรง L ผ่านจุด $P_1(x_1, y_1)$ และ $P_2(x_2, y_2)$ เมื่อ $x_1 \neq x_2$ มีความชันเท่ากับ

$$m = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} = \frac{y_1 - y_2}{x_1 - x_2}$$

พิสูจน์ ให้เป็นแบบฝึกหัด

ตัวอย่าง 1.3.1 จงหาความชันของเส้นตรงที่ผ่านจุด $(1, 3)$ และ $(4, 2)$

วิธีทำ



รูป 1.3.5

ให้ $(x_1, y_1) = (1, 3)$ และ $(x_2, y_2) = (4, 2)$

$$\text{ความชัน} = \frac{y_1 - y_2}{x_1 - x_2} = \frac{3 - 2}{1 - 4} = -\frac{1}{3}$$

$$\text{หรือ ความชัน} = \frac{y_2 - y_1}{x_2 - x_1} = \frac{2 - 3}{4 - 1} = -\frac{1}{3}$$